

⑩ 日本国特許庁 (JP) ⑪ 特許出願公開
 ⑫ 公開特許公報 (A) 昭62-146754

⑬ Int.CI.

B 60 T 8/58
 8/72

識別記号

厅内整理番号

8510-3D
 8510-3D※

⑭ 公開 昭和62年(1987)6月30日

審査請求 有 発明の数 3 (全5頁)

⑮ 発明の名称 自動車の前進調整装置

⑯ 特願 昭61-299093

⑰ 出願 昭61(1986)12月17日

⑱ 1985年12月21日 ⑲ 西ドイツ (DE) @P3545715.5

優先権主張

⑳ 発明者 ヘンニング・ヴァレン
 トヴィツツ ドイツ連邦共和国ブーフ・アム・エルルバッハ・タンネン
 リング12

㉑ 発明者 ジークフライト・ノイ
 ンドルフ

ドイツ連邦共和国シュトゥットガルト1・シユールヴアル
 トシユトラーセ58

㉒ 出願人 ダイムラー・ベンツ・
 アクチエンゲゼルシャ

ドイツ連邦共和国 シュトゥットガルト-ウンテル テュ
 ルクハイム・メルセデスシユトラーセ136

フト

㉓ 代理人 弁理士 中平 治
 最終頁に続く

明細書

1 発明の名称

自動車の前進調整装置

2 特許請求の範囲

1 車船の運動状態を検出するセンサと、走行速度を検出する装置と、かじ取り角を検出する装置と、これらのセンサ及び装置の出力信号を処理して車船のブレーキ及び/又は車両機関の出力制御電子の制御信号を形成する電子装置とを有するものにおいて、

計算装置 (3) が設けられて、入力値としてかじ取り角 (β) 及び走行速度 (v_F) を供給され、それから前輪回転数の差の目標値又は公差限界値用の出力信号を発生し、

測定装置 (4) が設けられて、入力値として前輪の回転数信号を供給され、それから前輪回転数の差 (Δv) の実際値用の出力信号を求め、

比較装置 (5) が設けられて、入力信号として計算装置 (3) 及び測定装置 (4) の出力

信号を供給され、それから制御信号 (S) を形成する

ことを特徴とする、安定な走行状態を維持する自動車の前進調整装置。

2 比較装置 (5) に形成される制御信号 (S) が、入力実際値が入力目標値を超過するか又は公差限界外に出る値に対応していることを特徴とする、特許請求の範囲第1項に記載の装置。

3 電子装置に適応動作する整合電子装置 (1) が設けられて、目標値の決定に必要なパラメータを車両の固有かじ取り効果の安定範囲において調節することを特徴とする、特許請求の範囲第1項に記載の装置。

4 公差限界値により決定される公差範囲が走行速度 (v_F) の上界及びかじ取り角 (β) の増大につれて狭くなるように、計算装置 (3) が構成されていることを特徴とする、特許請求の範囲第1項に記載の装置。

5 走行速度を検出する装置と、かじ取り角

を検出する装置と、横加速度を検出する装置と、これらの装置の出力信号を処理して車両のブレーキ及び／又は車両横闊の出力制御電子の制御信号を形成する電子装置とを有するものにおいて、

計算装置(3)が設けられて、入力信号としてかじ取り角(β)及び走行速度(V_F)を供給され、それから横加速度(a_y)の目標値又は公差限界値用の出力信号を発生し、

比較装置(5)が設けられて、入力信号として計算装置(3)及び横加速度を検出する装置の出力信号を供給され、それから制御信号(5)を形成する

ことを特徴とする、安定な走行状態を維持する自動車の前進調整装置。

6 比較装置(5)に形成される制御信号(5)が、入力実際値が入力目標値を超過するか又は公差限界値に出る値に対応していることを特徴とする、特許請求の範囲第5項に記載の装置。

で計算装置(3)及び片揺れ速度を検出する装置の出力信号を供給され、それから制御信号(5)を形成する

ことを特徴とする、安定な走行状態を維持する自動車の前進調整装置。

10 比較装置(5)に形成される制御信号(5)が、入力実際値が入力目標値を超過するか又は公差限界値に出る値に対応していることを特徴とする、特許請求の範囲第9項に記載の装置。

11 電子装置に適応動作する組合電子装置(1)が設けられて、目標値の決定に必要なパラメータを車両の固有かじ取り効果の安定範囲において調節することを特徴とする、特許請求の範囲第9項に記載の装置。

12 公差範囲が測定された横加速度又は片揺れ速度に關係して変えられるように、計算装置(3)が構成されていることを特徴とする、特許請求の範囲第9項に記載の装置。

3 発明の詳細な説明

7 電子装置に適応動作する組合電子装置(1)が設けられて、目標値の決定に必要なパラメータを車両の固有かじ取り効果の安定範囲において調節することを特徴とする、特許請求の範囲第5項に記載の装置。

8 公差範囲が測定された横加速度又は片揺れ速度に關係して変えられるように、計算装置(3)が構成されていることを特徴とする、特許請求の範囲第5項に記載の装置。

9 走行速度を検出する装置と、かじ取り角を検出する装置と、片揺れ速度を検出する装置と、これらの装置の出力信号を処理して車両のブレーキ及び／又は車両横闊の出力制御電子の制御信号を形成する電子装置とを有するものにおいて、

計算装置(3)が設けられて、入力信号としてかじ取り角(β)及び走行速度(V_F)を供給され、それから片揺れ速度の目標値又は公差限界値用の出力信号を発生し、

比較装置(5)が設けられて、入力信号とし

〔実質上の利用分野〕

本発明は、車両の運動状態を検出するセンサと、走行速度を検出する装置と、かじ取り角を検出する装置と、これらのセンサ及び装置の出力信号を処理して車両のブレーキ及び／又は車両横闊の出力制御電子の制御信号を形成する電子装置とを有するか、又は走行速度を検出する装置と、かじ取り角を検出する装置と、横加速度を検出する装置と、これらの装置の出力信号を処理して車両のブレーキ及び／又は車両横闊の出力制御電子の制御信号を形成する電子装置とを有するか、又は走行速度を検出する装置と、かじ取り角を検出する装置と、片揺れ速度を検出する装置と、これらの装置の出力信号を処理して車両のブレーキ及び／又は車両横闊の出力制御電子の制御信号を形成する電子装置とを有する、安定走行状態を維持する自動車の前進調整装置に関するものである。

〔従来の技術〕

このような装置はドイツ連邦共和国特許第

1902944号明細書から公知である。ここでは自動車における曲線路横滑りを回避する制御装置は、1つのジャイロと複数のセンサにより、測定又は計算された多段の値からブレーキ装置及び内燃機関の出力制盛器子用の制御信号を得る。異なる走行状態のために、運転者により選択される3つのプログラムが設けられている。

このような装置は、製造技術的にも、費用が多くすぎるため使用にも満足できないものではない。運転者が実際の走行状態に対応するプログラムを選択することを忘ると、何がおこるか予測される。走行動作限界範囲へ達する直前を安定化するため、单脚駆動から多脚駆動へ切換えることは公知である。駆動滑り調整装置(ASR)及び四輪防滑装置(ABS)も公知である。しかしこれらの装置は、車両がすべての場合に走行動作限界を越えるのを防止することはできない。

〔発明が解決しようとする問題点〕

本発明の課題は、この目的を公知の手段より簡単な手段で一層よく達し、車両が安定な走行

限界値用の出力信号を発生し、比較装置が設けられて、入力信号として計算装置及び横加速度を検出する装置の出力信号を供給され、それから制御信号を形成するか、又は計算装置が設けられて、入力計としてかじ取り角及び走行速度を供給され、それから片搖れ速度の目標値又は公差限界値用の出力信号を発生し、比較装置が設けられて、入力信号として計算装置及び片搖れ速度を検出する装置の出力信号を供給され、それから制御信号を形成する。これらの場合は入力計としての車輪回転数を省略でき、その代りに横加速度又は片搖れ速度が使用される。

〔発明の効果〕

公知の装置に対する本発明の装置の利点は、容易に得られる少段の入力計によって、走行安定性に関する車両の調整が可能なことである。これを行なうため、測定された値であるかじ取り角及び走行速度から前輪の回転数又は横加速度又は片搖れ速度の値又はその公差値を既知の式により計算し、これらの値の測定された

走行状態を越えて損傷又は破壊されるのを防止することができる装置を提供することである。
〔問題点を解決するための手段〕

この課題を解決するため本発明によれば、計算装置が設けられて、入力計としてかじ取り角及び走行速度を供給され、それから前輪回転数の差の目標値又は公差限界値用の出力信号を発生し、計算装置が設けられて、入力計として前輪の回転数信号を供給され、それから前輪回転数の差の実際値用の出力信号を求める、比較装置が設けられて、入力信号として計算装置及び測定装置の出力信号を供給され、それから制御信号を形成する。

この手段によつては、同時に駆動滑り調整装置が作用する時、前輪回転数の差は実際に利用可能な信号を供給しないので、全輪駆動車両に對しては、前記の課題は解決されない。

このため本発明によれば、計算装置が設けられて、入力計としてかじ取り角及び走行速度を供給され、それから横加速度の目標値又は公差

値と比較する。比較結果、即ち測定値が計算値を超過するか又は公差範囲外にある値は、内燃機関のブレーキ装置又は出力制盛器子に干渉する程度である。

〔実施例〕

本発明のそれ以上の詳細は、特許請求の範囲の実施例項及び2つの実施例の以下の説明から明らかになる。

第1図には車両を安定化する装置の概略構成が示されている。1つ又は2つの駆動される車軸とかじ取りされる前車軸を持つ車両が仮定され、前車軸には駆動滑り調整装置が作用しない。図示していない公知のセンサにより左及び右の後輪と左及び右の前輪の回転数LHL, RHLとLVR, RVR及びかじ取り角L, Rが入力信号として適応装置電子装置1へ供給される。この電子装置1においてこれらの信号が調節されて、車両の直線路走行の際、異なるタイヤ直角でもすべての車輪回転数信号が同じ大きさで、かじ取り角信号は0°を示す。調節された信号と、

目標値の決定に必要とされて車両の固有かじ取り効果の安定範囲で調整されるが図面には示されてない他のパラメータは、整合赤子装置1の出力信号を形成し、図を付けられている。

この実施例では、装置2において走行速度 V_F が後輪回転数から式 $\theta = (\omega_{HL}^* + \omega_{HR}^*)/2$ に従つて公知のように得られる。

かじ取り角 β^* 及び走行速度信号 V_F は計算装置3に供給され、これら2つの量から車両の走行動作を示す既知の式により、この計算装置が前輪の回転数差 $\Delta \omega_V$ の値を計算する。

他方測定された前輪回転数の信号 ω_{VL}^* 及び ω_{VR}^* は測定装置4に供給され、この測定装置がこれら両回転数の差を求めて、実際値としてその出力端に生じる。

使用される式が実際の状態に厳密に対応しているものと仮定すると、計算された目標値と測定された実際値は一致せねばならない。しかし実際はそうでないので、本発明により、回転数差の計算された値の代りに、出力トルクの減少

信号を利用できないので、このような調整は適用不可能である。

この場合前輪の回転数差の代りに、第2図に示すように横加速度又は片揺れ速度を利用してると、調整を行なうことができる。その際走行速度は、第1図による例のように後輪回転数から導導される。しかし別の速度センサによつても走行速度を検出することができる。

図示していないが既に公知のセンサにより、左及び右の後輪の回転数 ω_{HL} 及び ω_{HR} とかじ取り角 β とが、入力信号として既に述べた適応整合赤子装置1へ供給され、この赤子装置が他のパラメータも調整する。既に述べたように、走行速度は、装置2において計算された後輪回転数から得られる。

かじ取り角信号 β^* 及び走行速度信号 V_F は計算装置3に供給され、これら2つの量から同様に既知の式により、計算装置が車両の横加速度又は片揺れ速度の値を計算する。既に述べたように、この場合も公差限界値 $T+$ 及び $T-$ が計算

又はブレーキの干涉を行なわない時実際値が反在せねばならない公差範囲が規定される。その際走行速度の上昇及びかじ取り角の増大について公差限界値を変化することが行なわれ、これは、別の入力端を使用する必要なしに、計算装置における式による計算で所定の係数又は曲線により考慮される。

計算装置3の出力信号、従つて前輪回転数の公差限界値 $T+$ 及び $T-$ が目標値として、また測定装置4の出力信号が実際値として、比較装置5へ供給され、これらの値から比較装置が同様に差を形成する。その出力端に與われる制御信号 S は、実際値が目標値を越えるか又は下回るほど、制御信号はそれだけ大きくなる。この制御信号は車両のブレーキ装置又は油門トルクに影響を及ぼす出力制御電子に作用して、車両の速度又はその前進力が低下されて、安定な走行状態に出ないようにする。

既に述べたように、前車輪の駆動される車輪に駆動滑り制御装置が作用する時、回転数差の

され、計算装置の出力信号として比較装置5に目標値として供給され、この比較装置において、横加速度センサ又は片揺れ速度センサにより検出された実際値と比較される。既に述べたようにこの場合も比較装置5は制御信号 S を形成し、実際値が上限値 $T+$ を越えるか又は下限値 $T-$ を下回るほど、この制御信号は大きくなり、車両のブレーキ装置又は油門トルクに影響を及ぼす出力制御電子に作用する。

4 図面の簡単な説明

第1図は回転数差による調整を行なう前進制御装置の第1実施例の接続図、第2図は横加速度又は片揺れ速度による調整を行なう前進制御装置の第2実施例の接続図である。

1 … 適応整合赤子装置、3 … 計算装置、
4 … 測定装置、5 … 比較装置。

特許出願人 ダイムラー・ベンツ・アクチエン
ケゼルシャフト

代理人弁理士中平治

Fig.1

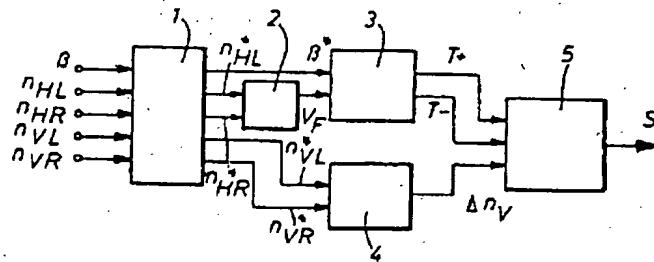
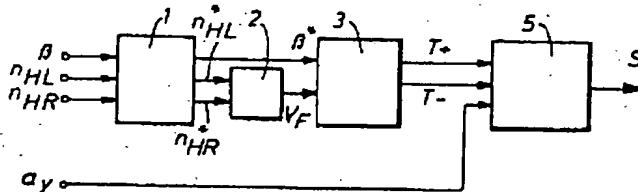


Fig.2



第1頁の続き

⑤Int.Cl. 1	識別記号	府内整理番号
// B 60 K 28/16		7039-3D
B 62 D 6/00		7053-3D
⑥発明者	ヴォルフガング・クーン	ドイツ連邦共和国シュトゥットガルト1・プレッテンベルトシュトラーセ40
⑥発明者	カルルーハインツ・ビューヒレ	ドイツ連邦共和国ザクセンハイム・イム・クルンメンラント12
⑥発明者	カルルーオイゲン・ラウバッヘル	ドイツ連邦共和国シュトゥットガルト1・シュヴァーブシュトラーセ127